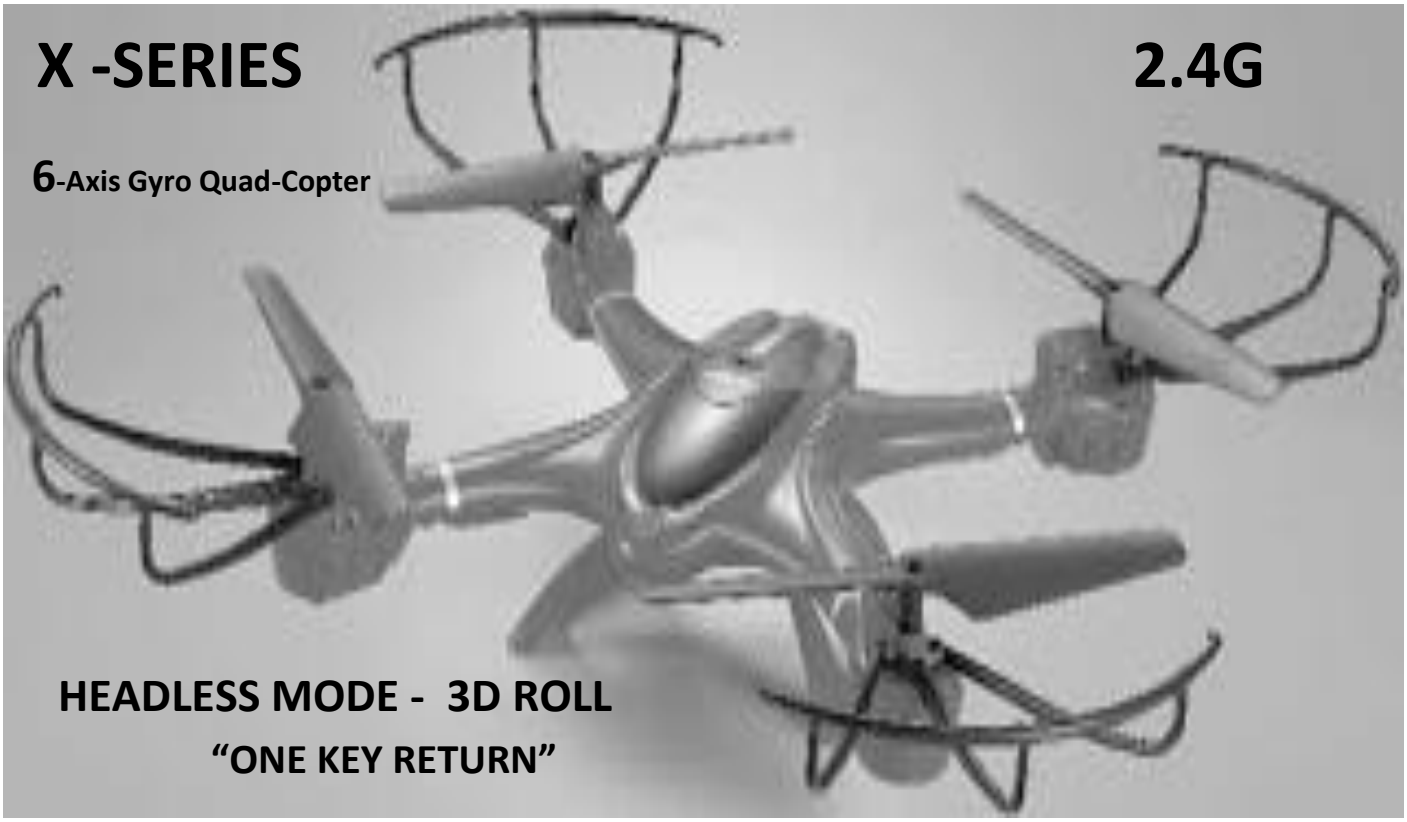


MANUEL D'INSTRUCTIONS

Paramètre technique du quad-copter

Longueur du fuselage: 298mm Poids brut: environ 112g Moteur: Moteur Coreless

Hauteur totale: Batterie de 76mm: Li polymère 3.7V

Diamètre du rotor principal: 135mm Temps de charge: environ 70 minutes

Présentation

• Quad conception du rotor assure plus stable et plus des performances puissantes et de faire toutes sortes d'action 3D plus facile.

• Mode sans tête et un retour Key sont disponibles.

• Nouvelle structure conçue rend le montage et la maintenance plus facile.

• Adopter la technologie d'auto-connexion 2.4G, des dizaines de quad-hélicoptères peuvent être lus à la en même temps.

• Equipé du nouveau système de contrôle 6-Axis Gyro, ce quad-copter a les caractéristiques de vol stable et l'opération facile.

• Plein batterie chargée peut supporter 8,5 minutes vol stabilisé.

Produit / pièces de rechange inclus dans cet emballage

Description	QTE (PC)	Description	QTE (PC)	Description	QTE (PC)
Quad-Copter	**1**	**Blades**	**4**	**Vis**	**4**
Télécommande	**1**	**train d'atterrissage**	**2**	**Tournevis**	**1**
Manuel	**1**	**Protection des vues**	**4**	**chargeur USB**	**1**

Merci d'avoir acheté ce produit. S'il vous plaît lire attentivement ce manuel avant utilisation et le conserver pour référence future.

Consignes de sécurité

Ce produit n'est pas un jouet. Il n'est pas applicable pour les enfants qui sont âgés de moins de 14 ans.

S'il vous plaît lire ce manuel d'instructions attentivement avant de jouer et d'exploiter le produit selon le manuel.

Les utilisateurs sont en pleine charge du bon fonctionnement du quad-copter. Le fabricant et les revendeurs déclinent toute responsabilité pour les dommages causés par une mauvaise utilisation.

Gardez les petits accessoires hors de portée des enfants pour éviter les accidents.

Gardez les piles loin du feu ou de l'environnement à haute température.

En volant le quad-copter, gardé 1 à 2 mètres de l'utilisateur ou d'autres pour éviter les blessures dus à une collision.

Non à se décomposer ou de modifier le produit qui peut entraîner un dysfonctionnement ou d'un accident.

Volez le quad-copter au sein de votre champ de vision pour un contrôle facile et la sécurité. Besoin d'une supervision adulte quand ce quad-copter est joué par des enfants. Seules les piles de même type ou équivalent, tel que recommandé doivent être utilisés.

Insérez les piles en respectant la polarité.

Piles non rechargeables ne doivent pas être facturés; l'émetteur besoin de piles pour 3xAA travail.

Ne pas mélanger piles neuves et anciennes.

Les piles rechargeables doivent être enlevées du jouet avant d'être inculpé;

Les piles rechargeables ne doivent être rechargées sous la surveillance des adultes; Les batteries usagées doivent être retirées du jouet;

Les bornes d'alimentation ne sont pas à court-circuiter.

La télécommande LCD

Principales caractéristiques de la télécommande

«Adopter le système de télécommande de contrôle de micro-ordinateur et la technologie de connexion automatique 2.4G, des dizaines de copter peuvent être joués en même temps sans aucune interférence.

«Contrôle de la fonction de haut, en bas, en avant, en arrière, vers la gauche, vers la droite, tourner à gauche, tourner à droite et 3D retourne & roll de l'hélicoptère.

«Bâton de commande d'accélérateur peut être commuté librement selon l'habitude du joueur.

Croquis et la fonction des commutateurs de la télécommande

9. interrupteur d'alimentation

3. direction gauche

2. clé de retour

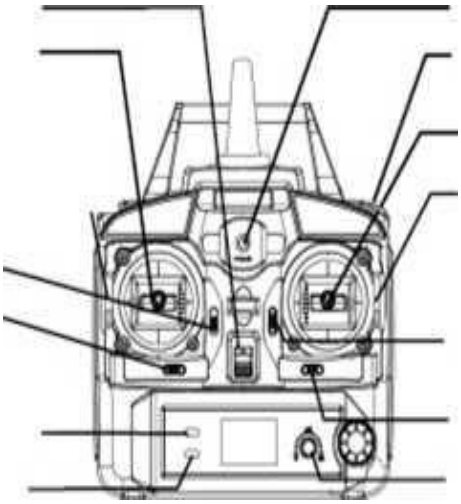
13. inversion commande G

5. Trimmer A

6. Trimmer B

14. petit/moyen/rapide

15. Commutateur de mode



10. Indicateur de puissance

1. Fonction / Caméra

4. bâton droit

12. inversion mode 1&2

8. Trimmer D

7. Trimmer C

11. Bouton limite

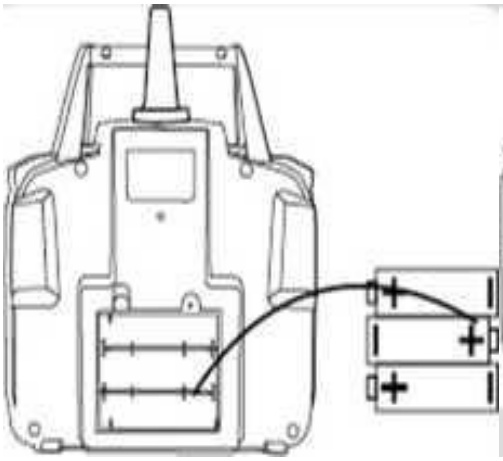
Télécommande (émetteur)

N.	**commutateur de fonction**	**Description de la fonction**
1	Fonction / Appareil photo	Un bouton du clavier roll: Lorsque le quad-copter vole, appuyez sur ce bouton, le quad-copter va rouler vers l'avant une fois. bouton de la caméra: Lorsque le quad-copter est sous tension et monté avec la caméra, tel est le bouton de la caméra de marche-arrêt. Mode sans sur-off: Appuyez sur ce bouton pendant environ 2 secondes, la télécommande enverra 2 bips sonores et les lettres «bâton mode" sera clignotant sur l'écran LCD, le voyant du quad-copter tourne de constante " sur "à" clignotant ", puis, le quad-copter est en mode sans tête. Appuyez sur ce bouton pendant environ 2 secondes, la télécommande enverra 2 bip retentit et «coller mode" reste constante "on", le voyant du quad-copter tours de clignoter constant "sur", puis, le quad sortie de l'hélicoptère de mode sans.
2	Une touche retour	Lorsque le quad-copter vole en mode sans tête, appuyez sur un bouton de retour du clavier, le quad-copter va voler vers joueur. Appuyez sur la touche de retour touche un nouveau ou utiliser le manche vers l'avant / arrière de commande, le quad-copter pour quitter la fonction de retour touche un.
3	Stick gauche	STICK MODE 2: haut / bas, tournez à gauche / tourner à droite; STICK MODE 4: vers le haut / bas, la gauche / droite. STICK MODE 1: avant / arrière, tourner à gauche / tourner à droite; STICK MODE 3: avant / arrière, vers la gauche / droite.
4	Joystick droit	STICK MODE 1: vers le haut / bas, la gauche / droite; STICK MODE 3: haut / bas, tournez à gauche / tourner à droite; STICK MODE 2: avant / arrière, vers la gauche / droite; STICK MODE 4: avant / arrière, tourner à gauche / tourner à droite.
5	Trimmer A	Dans bâton Mode 2 et 4, ce bouton est nulle. Dans bâton Mode 1 et 3, il contribue à hauteur de l'avant du quad-hélicoptère et avion vers l'arrière.
6 **À**	Trimmer B	Dans bâton Mode 3 et 4, il contribue à hauteur de vol latéral du quad-copter. Dans bâton Mode 1 et 2, il contribue à hauteur gauche et à droite vitesse de rotation de la direction de l'quad-copter. *)*

N	**commutateur de fonction**	**Description de la fonction 'i**
8	Trimmer D	Dans bâton Mode 1 et 3, ce bouton est nulle. Dans bâton Mode 2 et 4, il permet de régler le quad-copter est vers l'avant et vers l'arrière vol.
9	Interrupteur	Il contrôle la source d'alimentation de la transmitter.Slide l'interrupteur sur la position "ON", l'émetteur est mis sous tension; faites glisser le commutateur d'alimentation sur la position «OFF», l'émetteur est éteint.
10	Puissance indicateur	Le voyant continue à clignoter lentement: l'émetteur ne soit pas activé. Le voyant continue de clignoter rapidement: l'émetteur envoie des signaux connexionnelle au quad-copter. Le voyant continue à clignoter sans: l'émetteur est prêt pour contrôler le vol.
11	Bouton Gaz limit	Le papillon du quad-copter peut être ajustée en ce bouton, joueur peut utiliser ce bouton pour augmenter ou diminuer la hausse la vitesse du quad-copter / vers le bas.
12/13	Bouton changer Throttle	Faites glisser vers le bas ou faites glisser les deux boutons en même temps pour sélectionner le manche de commande du papillon des gaz.
14	Débutant / Intermédiaire / Advance	Il ya 3 modes de vol de l'hélicoptère: quad-basse vitesse, la vitesse moyenne et haute vitesse.
15 V	ailerons / gouverne de direction bouton changer	Aussi appelé Mode Manche changer button.Press ce bouton pour changer le mode de contrôle de bâton.

Comment faire pour installer la batterie de la télécommande

Pic.1



Pic.3

Comment retirer et insérer les piles.

1. Dévissez dans le sens antihoraire pour ouvrir le couvercle du compartiment de la batterie. (Fig.1)

2. Installez 3 piles AA dans le compartiment de la batterie en fonction de la polarité donnée. (Pic. 2)

3. Visser dans le sens horaire pour fermer le compartiment de la batterie. (Pic. 3)

Sélectionnez manette des gaz de contrôle

Il y a 1 bouton d'accélérateur de chaque côté de la télécommande.

1. Faites glisser les deux 2 boutons pour "R", le stick droit est le bâton de commande d'accélérateur.

2. Faites glisser les deux boutons à la fois à "L ", le stick gauche est le bâton de commande des gaz.

3. les 2 boutons doivent être soit sur la position de "R" ou "L", sinon, la télécommande ne peut pas être activé.

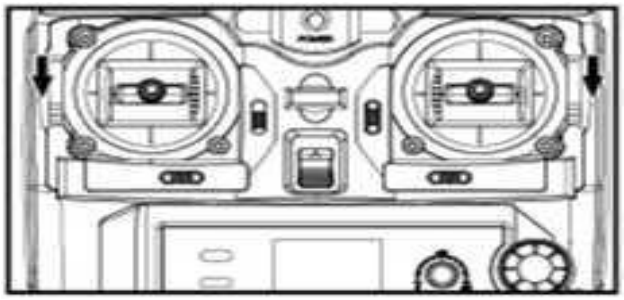


Fig.4

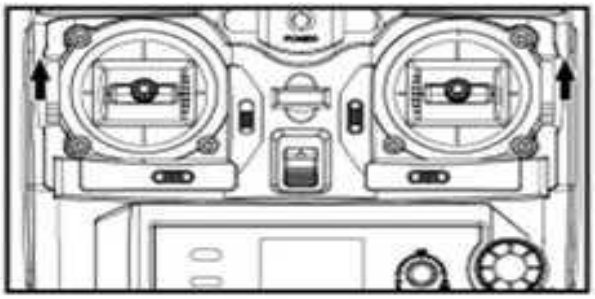
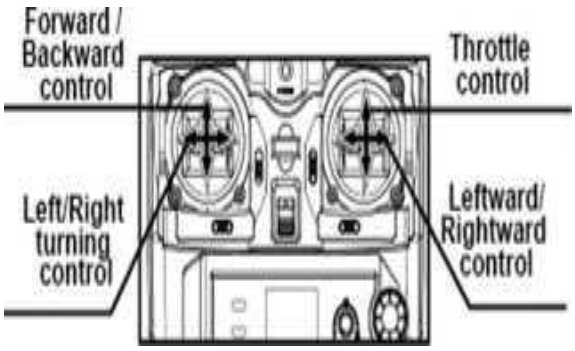
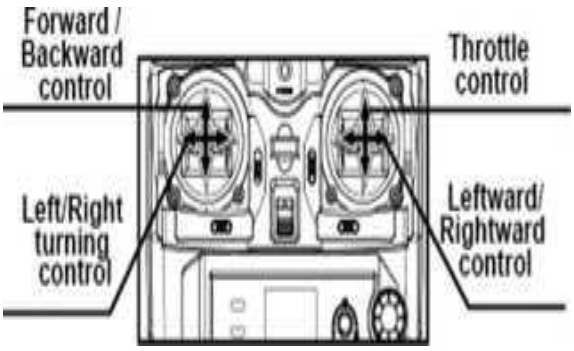
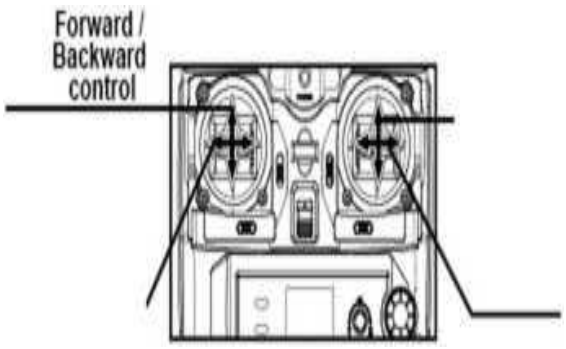
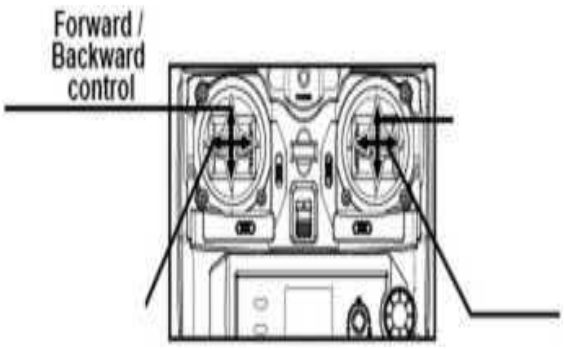


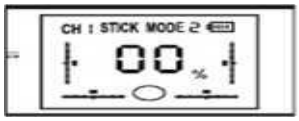
fig.6

Sélection du mode de bâton

<table>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
</tr>
<tr>
<td> 
</td>
<td> 
</td>
</tr>
<tr>
<td>Lorsque le stick droit contrôle l'accélérateur, appuyez sur le bouton AILE / RUDD pour sélectionner le mode (Mode 1 ou Mode 3).</td>
<td>Lorsque le stick gauche contrôle la manette des gaz, appuyez sur le bouton AILE / RUDD pour sélectionner le Mode (Mode 2 ou Mode 4).</td>
</tr>
</table>

sélection du mode de vol

Il y a 3 modes de vol disponibles: basse vitesse, vitesse moyenne et speed Player peut sélectionner la vitesse de vol en appuyant sur le bouton de mode de vol.(14)



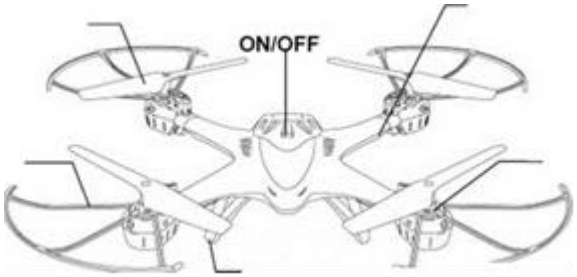
Pic.10

Pic.11

Pic.12

Les grandes parties du quad-copter

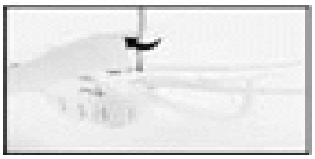
Hélice lumière



Protection Train d'atterrissage moteur

cadre de protection et de l'installation de trains d'atterrissage

Pic.13



Pic.14

Pic.15

1.il y a 3 interfaces sur chaque armoire de moteur. Insérez les fiches de cadre dans les interfaces et les fixer. (Pic.13)

2.Fixer le cadre de protection en vissant dans le sens horaire. (Pic.14)

3.il y a 4 interfaces au bas du quad-copter, insérez les fiches de trains d'atterrissage dans les interfaces et le fixer. Le train d'atterrissage est trapézoïdale, assurez-vous que plus la taille du trapèze est le point à la direction du nez de l'quad-copter. (Pic.15)

Comment changer nouvelle batterie pour le quad-copter

Pic.16

Pic.17

Pic.18

Pic.19

1.ouvrir la porte de la batterie en le vissant dans le sens antihoraire. (Pic.16)

2.Débranchez le câble de batterie de la prise de fil d'alimentation du quad-copter et sortir la batterie. (Pic.17)

3.Branchez le nouveau câble de batterie dans la prise de fil d'alimentation du quad-copter et insérez la batterie dans le compartiment de la batterie. (Pic.18)

4.Fermez la porte de la batterie et le fixer en vissant dans le sens horaire. (Pic.19)

Comment recharger le quad-copter

Éteignez le quad-copter, ouvrir la porte de la batterie par un tournevis, débranchez le câble de batterie de la puissance bouchon de fil et sortir la batterie. Insérez la clé USB chargeur dans l'interface USB de l'ordinateur ou \ autre prise USB; connecter le câble de la batterie avec le bouchon de fil USB, et la charge est en cours avec \ « voyant "off". Une fois que la batterie est complètement chargée, le voyant de l'USB passe au rouge.

Pleine charge dure environ **70** minutes. Pic.20

NOTE:. La batterie doit être chargée complètement avant de le ranger

• Assurez-vous que la batterie (au bas de l'quad-copter) est bien installé et connecté avec le fil d'alimentation du quad-copter. Le quad-copter est OFF.

• Allumez le quad-copter; la lumière du flash va continuer à clignoter rapidement, le gyroscope de quad-copter sera en signal de détection d'état. Réglez le quad-copter sur une surface plane, environ 4 secondes plus tard, la lumière du flash permet de garder constante "ON".

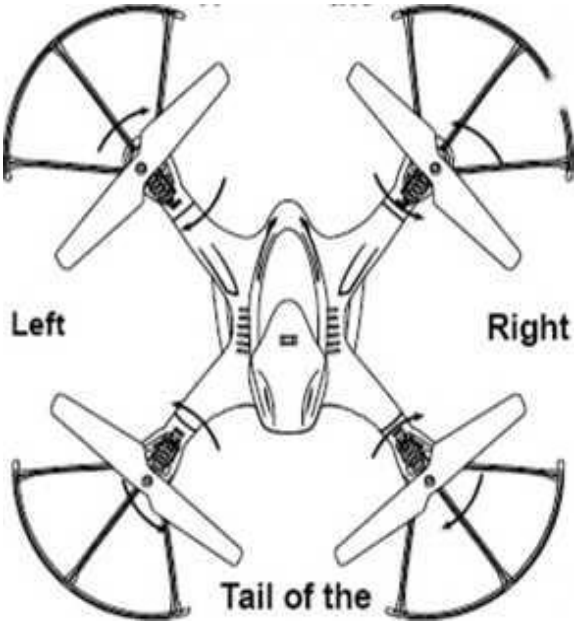
Cela signifie que la connexion du signal est terminée et le quad-copter est prêt pour le vol.

• Pour assurer un vol stabilisé, s'il vous plaît régler la puissance au point a moitié 50%...

• Poussez la manette des gaz lentement et le quad-copter décolle

• Pour éviter tout malentendu, nous avons défini l'orientation du quad-copter comme suit: Le quad-copter est configuré pour être copter nez droit devant et queue face au joueur .La direction copter nez est désigné comme "avant", la direction de la queue est nommé comme «arriérée». L'hélicoptère vole vers le ciel est le nom que "vers le haut"; l'hélicoptère vole vers le sol est nommé comme «descendante». Côté gauche du joueur est désigné comme «de gauche», côté droit du joueur est des noms comme «droit». Toutes les indications dont nous parlons dans ce manuel sont sujettes à la définition ci-dessus.

sens horaire (moteur 2)



antihoraire (moteur 3)

antihoraire(moteur 1)

sens horaire (Moteur 4)

»Les lumières bleues sont à l'avant du quad-copter; les lumières oranges sont à l'arrière du quad-copter.

»Lorsque le quad-copter est allumé, vérifier le sens de rotation des pales de rotor; l'avant-gauche et arrière droit pales du rotor doivent être en rotation dans le sens horaire; L'arrière gauche pales de rotor-avant droit et devraient être en rotation dans le sens antihoraire.

► Si le quad-copter continue de voler d'un côté, il peut être corrigé en ajustant le potentiomètre sur la télécommande.

Remarque:

• connexion de signal entre le quad-hélicoptère et la télécommande est nécessaire pour la première utilisation.

• Réglez la connexion, un par un pour éviter signal d'erreur de connexion.

• Afin de mieux protéger la batterie, s'il vous plaît débrancher le câble de la batterie à partir du fil d'alimentation après l'utilisation.

Fonctions Trimmer

1. Si le quad-copter continue de se déplacer vers l'avant / arrière, même il n'y a pas de signal de commande donné, les utilisateurs peuvent régler le trim de profondeur pour maintenir le quad-copter équilibré.

MODE STICK 1 ou 3:

	Si le quad-copter continue de se déplacer vers l'avant, pousser vers le bas Trimmer A jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.
	Si le quad-copter continue de se déplacer vers l'arrière, pousser jusqu'à Trimmer A jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.

MODE STICK 2 ou 4:

	Si le quad-copter continue de se déplacer vers l'arrière, pousser jusqu'à Trimmer D jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.
	Si le quad-copter continue de se déplacer vers l'avant, pousser vers le bas jusqu'à ce qu'il Trimmer D gagne équilibre.

2. Si le quad-copter continue de se déplacer vers la gauche / droite, même il n'y a pas de signal de commande donné, les utilisateurs peuvent ajuster l'aileron garniture de garder le quad-copter équilibré.

STICK MODE 3 ou 4:

	Si le quad-copter continue de se déplacer vers la gauche, tournez à droite de Trimmer B jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.
	Si le quad-copter continue de se déplacer vers la droite, tournez à gauche de Trimmer B jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.

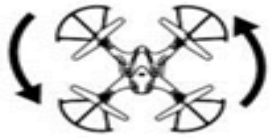
MODE STICK 1 ou 2:

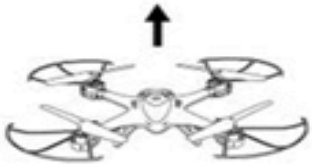
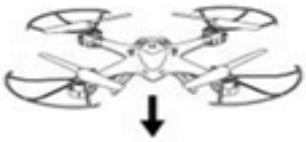
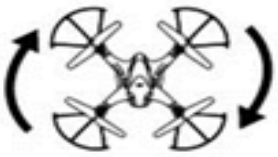
	Si le quad-copter continue de se déplacer vers la gauche, tournez à droite de Trimmer C jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.
	Si le quad-copter continue de se déplacer vers la droite, tournez à gauche de Trimmer C jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.

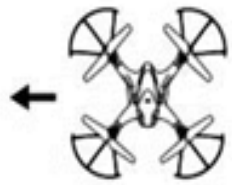
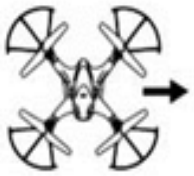
3. Si le quad-copter continue de tourner même il n'y a pas de signal de commande donné, les utilisateurs peuvent régler le trim pour maintenir le quad-copter équilibré.

MODE STICK 1 ou 2:

	Si le quad-copter continue de tourner dans le sens antihoraire dans l'air, tourner à droite de Trimmer B jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.
	Si le quad-copter continue de tourner dans le sens horaire dans l'air, tourner à gauche de Trimmer B jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.

	**Si le quad-copter continue de tourner dans le sens antihoraire dans l'air, tourner à droite de Trimmer C jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.**
	Si le quad-copter continue de tourner dans le sens horaire dans l'air, tourner à gauche de Trimmer C jusqu'à ce qu'il gagne équilibre.

ascendant		**Poussez le bâton de commande des gaz, la vitesse de rotation des rotors secteur sont en hausse et le quad-copter monte en conséquence.**
vers le bas		**Abaissez le levier de la commande des gaz, la vitesse de rotation des rotors secteur sont en baisse et le quad-copter descend en conséquence.**
Tourner à gauche		**Tournez à gauche / tourner à droite la manette vers la gauche, le quad-copter va tourner à gauche.**
Tournez à droite		**Tournez à gauche / tourner à droite la manette vers la droite, le quad-copter va tourner à droite.**
Vers l'avant		**Lorsque le quad-copter vole, pousser le manche vers l'avant vers l'arrière / de contrôle, le quad-copter va aller de l'avant.**
arriéré		**Lorsque le quad-copter vole, abaissez le manche vers l'avant vers l'arrière / de contrôle, le quad-copter va reculer.**

Vol **Vers la gauche**		**Tournez la commande de vol latéral bâton sur le côté gauche, le quad-copter volera vers la gauche.**
Vol **Vers la droite**		**Tournez la commande de vol latéral bâton sur le côté droit, le quad-copter volera vers la droite.**

3D Roll

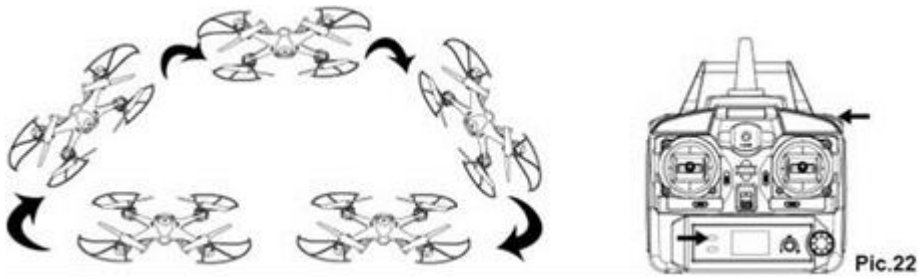
Il y a 3 canaux de la télécommande: voie basse vitesse, le canal de vitesse moyenne et le canal à haute vitesse. A tout canal, appuyez sur le bouton de rouleau sur le dessus de la télécommande, le quad-copter va rouler vers l'avant ou vers l'arrière rouler en conséquence. Lorsque la télécommande est sur le canal à haute vitesse, l'action du rouleau peut être fait par le contrôle de la manette de commande vers l'arrière / vers l'avant et vers la gauche le bâton droit de commande de vol.

Rouleau Manuel (au canal à haute vitesse):

Lorsque les deux voyages contrôle stick gauche et de droite sont plus de 95%, l'action du rouleau sera effectuée une fois; lorsque les deux voyages contrôle stick gauche et droite sont moins de 95%, le quad-copter va effectuer le vol en fonction du signal de commande reçu.

Un rouleau touche (à tout canal):

Pour profiter facilement le plaisir de laminage, joueur peut appuyer sur le bouton d'un rouleau touche pour effectuer l'action du rouleau. Avant de lancer, assurez-vous que le quad-copter vole 3 mètres au-dessus du sol; Ensuite, appuyez sur le bouton de rouleau touche un, le quad-copter va rouler vers l'avant ou vers l'arrière en fonction du signal donné.



Pic.22

CONSEILS:

1. mode rapide » Beginners » est recommandées pour jouer, le quad-copter à basse vitesse ou le canal de vitesse moyenne.

2. il vaut mieux jouer dans un espace large et ouvert.

Mode Headless:

Entrez en mode sans tête:

Une fois le signal du quad-hélicoptère et la télécommande est correctement connecté, appuyez sur le bouton de fonction situé en haut à droite de la télécommande pendant 2 secondes, la télécommande envoie deux bips sonores et il y aura des lettres de «coller mod" sur l'écran LCD clignotant, voyant la lumière du quad-copter tourne de constante "ON" à "clignotant". Cela signifie que le quad-copter est en mode sans tête.

Quitter le mode sans tête:

Lorsque le quad-copter est en mode sans tête, appuyez sur la touche de fonction en haut à droite de la télécommande de 2 secondes, la télécommande enverra 2 bip retentit et la lettre "Stick mod" est maintenant constant "sur"; Le témoin lumineux du quad-copter tourne de clignoter constant "sur". Cela signifie que le quad-copter a quitté le mode décapité.

Pic.23

Vérifiez sur le sens de la quad-copter en mode sans tête:

Lorsque le quad-copter est en mode sans tête, la direction de vol la preuve est nécessaire. Régler la tête du quad-copter devant le joueur, tourner à la fois de deux leviers de commande vers le coin inférieur droit pendant environ 2 secondes, l'indicateur de la lumière du quad-copter va tourner de clignoter lentement à solin et la direction du vol preuve rapide est terminé.

Pic.24

Pic.25

Commande de direction de vol en mode sans tête:

• Lors de la vérification sur la direction de vol de l'quad-copter, mettre le nez quad-copter droit devant et la queue en face, à cette époque, le nez de l'hélicoptère quadri-est pointée du joueur vers l'avant; cette direction sera constamment considéré comme "avant" lorsque le signal est donné avant de la télécommande, peu importe où le nez quad-copter pointe. Cela revient à dire, le côté avant droit du joueur est défini comme "avant"; arrière du joueur est défini comme «arriérée», côté gauche du joueur est défini comme la gauche;côté droit du joueur est défini comme un droit.

Lorsque le quad-copter vole en mode sans tête, lecteur devrait garder face à la direction vers l'avant. Sinon, le quad-copter sera hors de contrôle. La commande quadri-copter est montré comme ci-dessous:

Poussez le manche vers l'avant vers l'arrière / de contrôle, le quad-copter va voler vers l'avant, loin du joueur.	Pic.24	**Tournez à droite le latéral bâton de commande de vol, le quad-copter volera sur le côté droit du lecteur.**
Abaissez le manche vers l'avant vers l'arrière / de contrôle, le quad-copter volera en arrière, vers joueur.		**Tourner à droite en tournant la manette de commande; le quad-copter va se tourner vers le côté gauche du joueur.**
Tourner à gauche vers le côté de la manette de commande de vol; le quad-copter va voler vers le côté gauche de joueur.		**Tourner à gauche en tournant la manette de commande; le quad-copter va se tourner vers le côté droit du lecteur.**

Un retour clé:

Lorsque le quad-copter vole en mode sans tête, appuyez sur un bouton de retour du clavier, le quad-copter va voler vers joueur. Appuyez sur la touche de retour touche un nouveau ou utiliser le manche vers l'avant / arrière de commande, le quad-copter pour quitter la fonction de retour touche un.

Remarques:

• direction de vol la preuve est nécessaire lorsque le quad-copter va voler en mode sans. Lors de la vérification sur la direction du vol, le quad-copter devrait être fixé droit devant et queue face au joueur; le joueur doit faire face à la direction où le nez quad-copter pointe. Le joueur doit se tenir dans le même sens lors de la lecture du quad-copter.

• Lorsque le quad-copter vole en mode sans tête, si la direction de vol est incompatible avec la direction de fonctionnement du lecteur ou il ya déviation de direction, s'il vous plaît arrêter de jouer et effectuer la direction de vol l'action preuve à nouveau.

Schéma de principe de la connexion des moteurs et la PCB

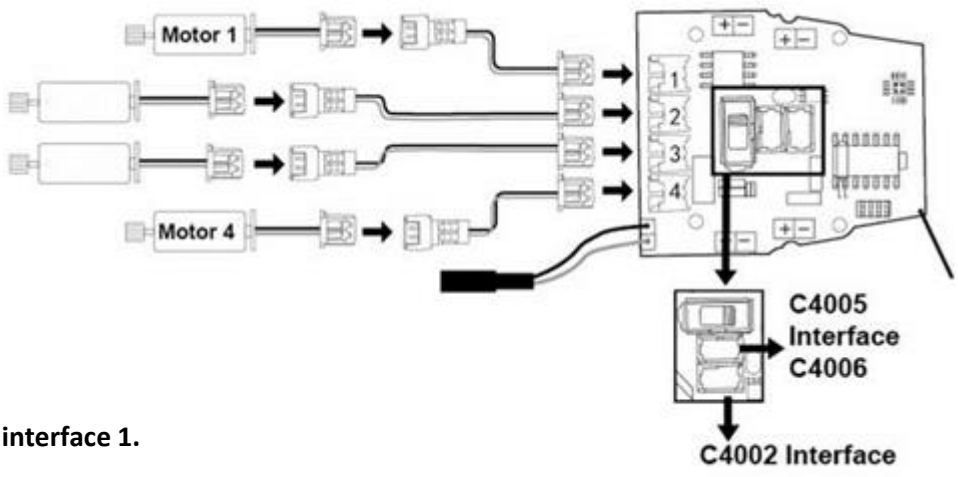
Il est important que la mise en place du circuit imprimé et la connexion du fil du moteur sur le circuit imprimé doivent être correctement connectés selon le schéma représenté ci-dessous.

Moteur 1

Moteur 2

Moteur 3

moteur 4



1.Motor 1 doit être reliée avec interface 1.

2.Motor 2 doit être connecté avec une interface 2.

3.Motor 3 devrait être connectée avec interface 3.

4.Motor 4 doit être connecté avec une interface 4.

Comment changer le socle

Pic.26

Pic.27

Pic.28

1. Tourner les vis avec un tournevis en tournant dans le sens antihoraire. (Pic.26)

2. Tirez sur le socle. (Pic.27)

3. Débranchez le fil du moteur de la prise de câble d'alimentation. (Pic.28)

Pic.29

Pic.30

Pic.31

4. Raccordez le fil du moteur de la nouvelle position de pied à la prise de câble d'alimentation. (Pic.29)

5. installer le socle sur le corps principal de l'quad-copter. (Pic.30)

6. fixer le socle avec les vis. (Pic.31)

FPV caméra # C4005 / C4006 installation de # (non inclus dans le forfait)

Installé avec # C4005 / caméra C4006 de #, le quad-copter peut prendre des photos et des vidéos, si le téléchargement et installer le logiciel de FPV pour le téléphone intelligent, FPV transmission en temps réel peut être atteint grâce à la connexion de l'hélicoptère de quad et le téléphone intelligent.

Installez le support de la téléphonie mobile:

Pic.32

Pic.33

Pic.34

1. Connectez la barre de support pour le téléphone élément mobile de fixation. (Pic.32)

2. Ajustez le composant de fixation vers le haut ou vers le bas selon la taille du téléphone mobile. (Pic.33)

3. Réglez le détenteur du téléphone mobile vers le haut de la télécommande. (Pic.34)

Remarque:

1 .Retirer Le centre de verrouillage de la barre de support et poussez lentement le titulaire, le téléphone mobile sera pris vers le bas. (Pic.35)

Pic.35

#C4005 installation:

Pic.36

pic.37

Pic.38

I. Procédé appareil doit être fixé à l'interface à la base du quad-hélicoptère. (Pic.36)

2. Fixer la caméra en vissant dans le sens horaire. (Pic.37)

3. Insérez le bouchon de fil de la caméra à l'interface de la caméra. (Pic.38)

Pic.39

Pic.40

Pic.41

4. Insérez le bouchon de fil de la caméra au port de C4005. (Pic.39)

5. insérer l'équerre d'antenne dans l'interface de la cage de pied et bloquer les vis. (Pic.40)

6. Installez l'antenne sur le support d'antenne. (Pic.41)

#04006 installation:

Pic.42

Pic.43

Pic.44

1. Procédé appareil doit être fixé à l'interface à la base du quad-hélicoptère. (Pic.42)

2. Fixer la caméra en vissant dans le sens horaire. (Pic.43)

3. Insérez la fiche du câble de l'appareil photo à l'interface de la caméra. (Pic.44)

Pic.45

Pic.46

Pic.47

4. Insérez le bouchon de fil de la caméra au port de C4006. (Pic.45)

5. insérer l'équerre d'antenne dans l'interface de la cage de pied et bloquer les vis. (Pic.46)

6. Installez l'antenne sur le support d'antenne. (Pic.47)

Installation C4002 (non inclus dans le forfait)

Installé avec caméra # de C4002, le quad-copter peut prendre des photos et vidéos.

Pic.48

Pic.49

Pic.50

1. Procédé appareil doit être fixé à l'interface à la base de l'hélicoptère quad. (Pic.48)

2. Fixer la caméra en vissant dans le sens horaire. (Pic.49)

3. insérer le bouchon de fil de la caméra au port de C4002. (Pic.50)

téléchargement de logiciel de FPV et l'installation

Installez le logiciel

• Gendarmerie avec l'ensemble de la caméra # C4005 et installer le logiciel "MJX C4005 FPV" pour téléphone intelligent, les photos et vidéos que la prise par l'hélicoptère de quad peuvent être vus en vie lorsque l'hélicoptère est en vol de quad.

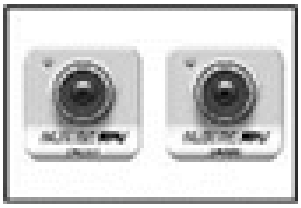
• Gendarmerie avec l'ensemble de la caméra # C4006 et installer le logiciel "MJX C4006 FPV" pour téléphone intelligent, les photos et vidéos que la prise par l'hélicoptère de quad peuvent être vus en vie lorsque l'hélicoptère est en vol de quad.

• Pour le système Android, s'il vous plaît visitez notre site Web www.mjxtoys.com pour télécharger le logiciel "MJX C4005 FPV" ou "MJX C4006 FPV".

• Pour le système iOS d'Apple, s'il vous plaît aller à l'App Store pour télécharger le logiciel "MJX C4005 FPV" ou "MJX C4006 FPV".

Instructions

Puissance sur l'hélicoptère de quad, le voyant de FPV (au bas de l'hélicoptère de quad) est allumé. Entrez dans les paramètres du téléphone intelligent, WiFi ouvert, la recherche "MJX C4005 FPV **" ou "MJX C4006 FPV ****" et connectez-le. Après connexion réussie, les paramètres de sortie. Ouvrez le logiciel "MJX C4005 FPV" ou "MJX C4006" au téléphone intelligent; cliquez sur "MOWTOR" pour entrer dans l'interface de contrôle pour regarder la vidéo en temps réel.**



Pic.51

Pic.52

Pic.53

1. Open le logiciel "MJX C4005 FPV" ou "MJX C4006 FPV".

2. Click la touche MONITOR.

3. Image montre sur l'écran.

Dépannage

	phénomène	raison	solution
1	Les lumières clignotent rapidement.	Gyro du quad-copter est sous condition de détection de signal.	Réglez le quad-copter sur toute surface plane.
2	Les lumières sont sur deux clignotent et clignotant éteint fois.	Le quad-copter est pas reçu le signal de la télécommande ou la connexion de signal est interrompu.	Pour abesence signal, activer le contrôle à distance de l'interruption de signal signal de connection.For, éteindre la télécommande et le rallumer..
3	Les lumières clignotent sur et en dehors.	Le quad-copter est de faible puissance..	Rechargez la batterie ou de changer une autre batterie complètement chargée.
4	Le quad-copter est secoué violemment.	La pale de rotor est hors de forme.	Changer les pales du rotor.

Mjx x400

3D

Fpv

2.4 mhz